

**Allegato alla domanda di partecipazione**  
**Curriculum formativo, didattico, scientifico e professionale del candidato**

**Dichiarazione sostitutiva di certificazioni**

(Art. 46, D.P.R. 28 dicembre 2000 n. 445)

**Dichiarazione sostitutiva dell'atto di notorietà**

(da sottoscrivere davanti all'impiegato addetto o da presentare o spedire con la fotocopia di un documento di identità)

(Art. 47, D.P.R. 28 dicembre 2000 n. 445)

Estremi del bando di selezione	Bando prot. 136094 del 03/07/2020
Informazioni aggiornate al	29/11/2022
Nome e Cognome	Diego Deplano
Data di nascita	11/08/1992

Si raccomanda di indicare con precisione tutti gli elementi valutabili ai sensi del bando di selezione (aggiungere o togliere righe secondo necessità).

**Esperienza professionale**

Periodo	Ente	Principali attività e responsabilità
Dicembre- Febbraio 2016/2017	Nanyang Technological University, Singapore.	Il candidato ha svolto un periodo di ricerca di 3 mesi al fine di sviluppare la sua tesi di laurea Magistrale.
Settembre- Marzo 2018/2019	Centre national de la recherche scientifique, Grenoble, Francia.	Il candidato ha svolto un periodo di ricerca di 6 mesi all'interno del corso di Dottorato di ricerca.
Ottobre- Novembre 2019	Università di Toronto, Canada	Il candidato ha svolto un periodo di ricerca di 2 mesi all'interno del corso di Dottorato di ricerca.

**Istruzione, formazione (es. titoli di studio, certificazioni professionali/linguistiche/informatiche)**

Data	Titolo / Principali tematiche	Ente
2018	Inglese Livello B2	Anglo American Centre
Luglio 2017	Laurea Magistrale Ingegneria Elettronica 110/110 con lode.	Università degli Studi di Cagliari
Marzo 2021	Dottorato di ricerca in Ingegneria Elettronica e Informatica con lode.	Università degli Studi di Cagliari

**Pubblicazioni / Convegni**

D. Deplano, M. Franceschelli, and A. Giua, "Dynamic min and max consensus and size estimation of anonymous multi-agent networks", IEEE Transactions on Automatic Control, (in press), 2021. <a href="https://doi.org/10.1109/TAC.2021.3135452">https://doi.org/10.1109/TAC.2021.3135452</a>
D. Deplano, M. Franceschelli, and A. Giua. "A nonlinear perron–frobenius approach for stability and consensus of discrete-time multi-agent systems", Automatica, vol. 118, p. 109025, 2020. <a href="https://doi.org/10.1016/j.automatica.2020.109025">https://doi.org/10.1016/j.automatica.2020.109025</a>
D. Deplano, M. Franceschelli, S. Ware, S. Rong, and A. Giua, "A discrete event formulation for multi-robot collision avoidance on pre-planned trajectories", IEEE Access, vol. 8, pp. 92 637-92 646, 2020. <a href="https://doi.org/10.1109/ACCESS.2020.2994472">https://doi.org/10.1109/ACCESS.2020.2994472</a>
D. Deplano, M. Franceschelli, A. Giua, and L. Scardovi, "Distributed fiedler vector estimation with application to desynchronization of harmonic oscillator networks", IEEE Control Systems Letters, vol. 5, no. 2, pp. 659-664, 2021. <a href="https://doi.org/10.1109/LCSYS.2020.3004385">https://doi.org/10.1109/LCSYS.2020.3004385</a>

A. Pilloni, D. Deplano, A. Giua, and E. Usai, "A sliding mode observer design for the average state estimation in large-scale systems", IEEE Control Systems Letters, vol. 6, pp. 632-637, 2022. <a href="https://doi.org/10.1109/LCSYS.2021.3084526">https://doi.org/10.1109/LCSYS.2021.3084526</a>
M.U.B. Niazi, D. Deplano, C. Canudas-de-Wit, and A. Y. Kibangou, "Scale-free estimation of the average state in large-scale systems", IEEE Control Systems Letters, vol. 4, no. 1, pp. 211-216, 2020. <a href="https://doi.org/10.1109/LCSYS.2019.2923086">https://doi.org/10.1109/LCSYS.2019.2923086</a>
D. Deplano, M. Franceschelli, and A. Giua, "Dynamic max-consensus with local self-tuning", IFAC-PapersOnLine, vol. 55, no. 13, pp. 127-132, 2022. <a href="https://doi.org/10.1016/j.ifacol.2022.07.247">https://doi.org/10.1016/j.ifacol.2022.07.247</a>
D. Deplano, M. Franceschelli, and A. Giua, "Discrete-time dynamic consensus on the max value", in 15th European Workshop on Advanced Control and Diagnosis (ACD 2019), E. Zattoni, S. Simani, and G. Conte, Eds., Cham: Springer International Publishing, pp. 367-383, 2022. <a href="https://doi.org/10.1007/978-3-030-85318-1_22">https://doi.org/10.1007/978-3-030-85318-1_22</a>
D. Deplano, M. Franceschelli, and A. Giua, "Distributed tracking of graph parameters in anonymous networks with time-varying topology", in 60th IEEE Conference on Decision and Control, pp. 6258-6263, 2021. <a href="https://doi.org/10.1109/CDC45484.2021.9683232">https://doi.org/10.1109/CDC45484.2021.9683232</a>
D. Deplano, M. Franceschelli, and A. Giua, "Lyapunov-free analysis for consensus of nonlinear discrete-time multi-agent systems," in 57th IEEE Conference on Decision and Control, pp. 2525-2530, 2018. <a href="https://doi.org/10.1109/CDC.2018.8619370">https://doi.org/10.1109/CDC.2018.8619370</a>
D. Deplano, S. Ware, R. Su, and A. Giua, "A heuristic algorithm to optimize execution time of multi-robot path," in 2017 13th IEEE International Conference on Control Automation, pp. 909-914, 2017. <a href="https://doi.org/10.1109/ICCA.2017.8003182">https://doi.org/10.1109/ICCA.2017.8003182</a>
D. Deplano, "Coordination of multi-agent systems: Stability via nonlinear perron-frobenius theory and consensus for desynchronization and dynamic estimation", PhD Thesis at University of Cagliari, 2022.

### **Altre attività scientifiche**

Tutor didattico dell'esame "Elementi di Analisi dei Sistemi" del corso di laurea triennale in "Ingegneria Biomedica" della facoltà di "Ingegneria e Architettura" per un totale di 138 ore, per 5 anni accademici 17/18, 18/19, 19/20, 20/21, 21/22.
Tutor didattico dell'esame "Analysis and Control of Cyber-Physical Systems" del corso di laurea magistrale in "Ingegneria Elettronica" della facoltà di "Ingegneria e Architettura" per un totale di 49 ore, per 3 anni accademici 19/20, 20/21, 21/22.

Luogo, data e firma